

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Dari hasil analisa dan data-data pengukuran yang diketahui, dapat disimpulkan sebagai berikut :

1. Semakin besar lebar pulsa maka semakin lebar sudut perputaran motor servo yang dihasilkan.
2. Pergerakan motor servo ditentukan oleh lebar pulsa yang diberikan untuk menentukan sudut putar pada motor servo, lebar pulsa yang diberikan ke motor servo pada robot pendeteksi logam yaitu antara 1,4 ms, 1,7 ms, dan 2 ms.

#### **5.2 Saran**

1. Untuk pengembangan alat ini kedepannya diharapkan sebaiknya mengurangi pemakaian kabel, karena dalam pemakaian kabel yang terlalu banyak mengakibatkan gerak robot jadi tidak sempurna.
2. Pastikan bahwa sinyal deteksi lebih kuat, agar ketika pengujian dilakukan di air bisa mendeteksi keberadaan logam dari jarak tertentu karena air merupakan penghambat sinyal.